

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公 開 特 許 公 報(A)

(11) 特許出願公開番号
特開2015-196237
(P2015-196237A)

(43) 公開日 平成27年11月9日(2015.11.9)

(51) Int. Cl.

F I

テーマコード (参考)

B 2 5 J 17/00 (2006.01)

B 2 5 J 17/00 E 3 C 7 0 7

F 1 6 H 1/32 (2006.01)

F 1 6 H 1/32 A 3 J 0 2 7

審査請求 未請求 請求項の数 7 O L (全 16 頁)

(21) 出願番号	特願2014-77216 (P2014-77216)	(71) 出願人	503405689
(22) 出願日	平成26年4月3日 (2014.4.3)		ナブテスコ株式会社
			東京都千代田区平河町二丁目7番9号
		(74) 代理人	100067828
			弁理士 小谷 悦司
		(74) 代理人	100115381
			弁理士 小谷 昌崇
		(74) 代理人	100137143
			弁理士 玉串 幸久
		(72) 発明者	王 宏猷
			三重県津市片田町壱町田594 ナブテスコ株式会社 津工場内
		(72) 発明者	牧添 義昭
			三重県津市片田町壱町田594 ナブテスコ株式会社 津工場内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 ヒューマノイドロボットの関節機構

(57) 【要約】

【課題】伝達トルクを大きくできるヒューマノイドロボットの関節機構を提供する。

【解決手段】関節機構Y1は、第1の部材100と、第1部位210および第2部位220を有する第2の部材200と、第1偏心部10aが形成されたクランク軸10と、第1挿入孔14bおよび第1外歯14aを有する第1揺動歯車14と、クランク軸10を保持するキャリア4と、内歯ピン3を有する外筒2と、を有し、第1揺動歯車14の揺動によってキャリア4と外筒2とが同心状に変位するように構成される歯車装置300と、外筒2と第1の部材100とを固定する第1固定部材30と、キャリア4と第2の部材200とを固定する第2固定部材40と、を備え、第2固定部材40は、第1部位210とキャリア4とを固定する一方側固定部40aと、第2部位220とキャリア4とを固定する他方側固定部40bと、を有する。

【選択図】図2

